仕　　　様（JW-12PS/14PS）

〔1〕一般仕様

項　　目	仕　　　様	
	JW-12PS	JW-14PS
保存温度	－２０～７０℃	
周囲温度	０～５５℃	
周囲湿度	３５～９０％ＲＨ（結露なきこと）	
耐振動	ＪＩＳＣ０９１１に準拠 ・複振幅0.15mm（10～58Hz）、9.8m/s² （58～150Hz）（X・Y・Z方向 各２時間）	
耐衝撃	ＪＩＳＣ０９１２に準拠　147m/s² （X・Y・Z方向 各３回）	
消費電流（DC5V）	最大４５０mA　※	最大５５０mA　※
外形寸法	３３.５mm×２５０mm×１０５mm（コネクタ非接続時）	
質量	約５００ｇ	約５５０ｇ
雰囲気	腐食性ガスのないこと	
付属品	・50Pコネクタ（軸接続用） 10150-3000VE（50Pリセクタクル 半田付けタイプ）１個 10350-52F0-008（シェル）１個 ・取扱説明書 １冊	・50Pコネクタ（軸接続用） 10150-3000VE（50Pリセクタクル 半田付けタイプ）２個 10350-52F0-008（シェル）２個 ・取扱説明書 １冊

※ JW50H/70H/100Hのベースユニットから供給

〔2〕機能仕様

（1）性能仕様

項　目		仕　様（JW-12PS/14PS）
適用PC	JW50H/70H/100Hシリーズ	
占有入出力点数	入出力リレー：２バイト、データレジスタ：256バイト(特殊I／O領域)	
制御対象ドライバ	パルス列入力のサーボドライバ、またはステッピングモータ用ドライバ	
制御方式	パルス列出力によるオープンループ制御またはクローズドループ制御	
制御軸数	JW-12PS：２軸(X、Y)、JW-14PS：４軸(X、Y、Z、A)	
制御単位	パルス	
制御モード	単独動作／直線補間動作／速度制御／割込み定寸送り（速度→位置制御）	
運転モード	原点復帰／ＪＯＧ運転／ダイレクト位置決め運転／プログラム位置決め運転	
パルス出力	方式	ＣＷ、ＣＣＷ形式 または 符号付きパルス方式
	信号	オープンコレクタ出力またはラインドライバ出力（内部スイッチで切替）
位置指令	方式	絶対値または相対値指令
	データ	−９９９９９９９～９９９９９９９パルス
	データ数	９９／軸（プログラム運転時のデータ数 ＊ダイレクト運転時は制限なし）
速度指令	データ	１～５００kpps ＊パルス出力信号形式がオープンコレクタの場合は1～250kpps
	速度分解能	4
	データ数	６４／軸（プログラム運転時のデータ数 ＊ダイレクト運転時は制限なし）
加減速指令	方式	台形型 またはＳ字型（各軸毎に１０段階の設定可）
	データ	１～２５００００ｍｓ
	データ数	９／軸
プログラム運転用指令	ステップ数	９９ステップ／軸（位置、速度、加減速データは上記と同じ）
	動作パターン	単独／自動／連続／速度制御／割込み定寸送り
	ドウェルタイマ	各軸 ０～９.９９秒(10ms単位)で設定可（各軸16パターンの設定が可能）
原点復帰	原点近傍入力信号：なし／b接点／a接点 原点入力信号：b接点／a接点 原点補正データ：−9999999～9999999パルス	
	原点復帰動作モード：下記の６基本モード ①原点近傍脱出後の原点入力信号で停止 ②原点近傍エッジ検出１（カウント式１ 原点入力信号使用） ③原点近傍エッジ検出２（カウント式２ 原点入力信号使用せず） ④原点近傍信号未使用 ⑤限界端で反転、反転後に原点復帰低速速度で動作して原点で停止 ⑥原点近傍入力信号、原点入力信号ともに未使用	
ＪＯＧ運転	PCからの指令またはパソコン(専用ソフト)からの指令により可能	
ティーチング	①PCからの指令により、現在位置を指定した位置No.データに登録 ②パソコン(専用ソフト)からの指令により、現在位置を指定した位置No.データに登録	
減速停止	減速停止命令により、減速時間に従って減速停止	
非常停止	外部非常停止信号により、パルス出力を即時停止	
現在値位置変更	現在値位置プリセット命令により、現在位置を設定した値に変更	
オーバーライド	運転中に、オーバーライド指令により目標速度にオーバーライド係数を掛けた速度に変更（1～999%に設定可）	
バックラッシュ補正	０～９９９９パルス	

↓
次ページへ

前ページより



項　　目	仕　　様（JW-12PS/14PS）
ソフトリミット	－９９９９９９９～ ９９９９９９９パルスの範囲で設定可
補助出力（M出力）	８点／軸（内部リレーに出力）
汎用入力	１点／軸　PCを経由しないリアルタイムの外部入力（割込定寸送り等に使用）
汎用出力	１点／軸　PCを経由しないリアルタイムの外部出力（割込出力等に使用）
各種運転用データの設定方式	①PCのラダープログラムによる設定 ②パソコンからの設定（専用ソフトが必要：近日対応予定）
各種運転用データの保存	ユニット内蔵のフラッシュメモリでバックアップ ＊パソコン(専用ソフト)により、パソコンのハードディスク、各種メディアへの保存も可能 （専用ソフトは近日対応予定）

（２）パルス出力仕様

項　　目	仕　　様（JW-12PS/14PS）	
信号名	CW、CCW（オープンコレクタ出力）	CW、CCW（ラインドライバ出力）
出力方式	NPNトランジスタ（シンク出力）	差動出力 （AM26LS31相当 ：RS-422A準拠）
定格出力電圧	ＤＣ５／１２／２４Ｖ	
出力電圧範囲	ＤＣ４.７５～２６.４Ｖ	
出力電流	最大３０ｍＡ	
ON電圧	１Ｖ以下	
OFF時リーク電流	０.２ｍＡ以下	
パルス出力開始時間	８ｍｓ以下 ＊ PCの起動信号を受け取ってからパルスを出力するまでの時間	
最大出力パルス周波数	２５０ｋｐｐｓ	５００ｋｐｐｓ
絶縁耐圧	ＡＣ５００Ｖ（外部出力端子ー２次側回路間）＊フォトカプラ絶縁	

（３）入力仕様

項　　目	仕　　様（JW-12PS/14PS）	
信号名	ドライバ異常／位置決め完了／原点近傍／原点(24V)／上限リミット／下限リミット／汎用入力／非常停止	エンコーダＡ／Ｂ／Ｚ相入力 （ラインドライバ出力、および5Vオープンコレクタ出力に対応）
定格入力電圧(範囲)	DC24V（DC21.4～26.4V）	DC5V（DC3～5.5V）
定格入力電流	5.8mA(24V)〈12mA(24V)〉※	20mA(5V)
入力ONレベル	20V/5mA以下〈20V/12mA以下〉※	3V/12mA以下
入力OFFレベル	6V/1.5mA以上〈6V/2mA以上〉※	1V/2mA以上
入力応答時間	1ms以下（ON→OFF、OFF→ON）	４逓倍で500kpps
絶縁耐圧	AC500V（外部入力端子ー２次側回路間）＊フォトカプラ絶縁	

※〈　　〉内は原点(24V)のみ

（4）出力仕様

項　　目	仕　　　様　（JW-12PS/14PS）
信号名	偏差クリア／汎用出力
出力方式	ＮＰＮトランジスタ出力（シンク出力）
定格出力電圧（範囲）	ＤＣ５／１２／２４Ｖ（DC4.75～26.4V）
出力電流	最大３０ｍＡ（汎用出力はサージ保護内蔵）
ON電圧	１.５Ｖ以下
OFF時リーク電流	０.２ｍＡ以下
出力応答時間	１ｍｓ以下（ON→OFF、OFF→ON）
絶縁耐圧	ＡＣ５００Ｖ（外部出力端子ー２次側回路間）＊フォトカプラ絶縁

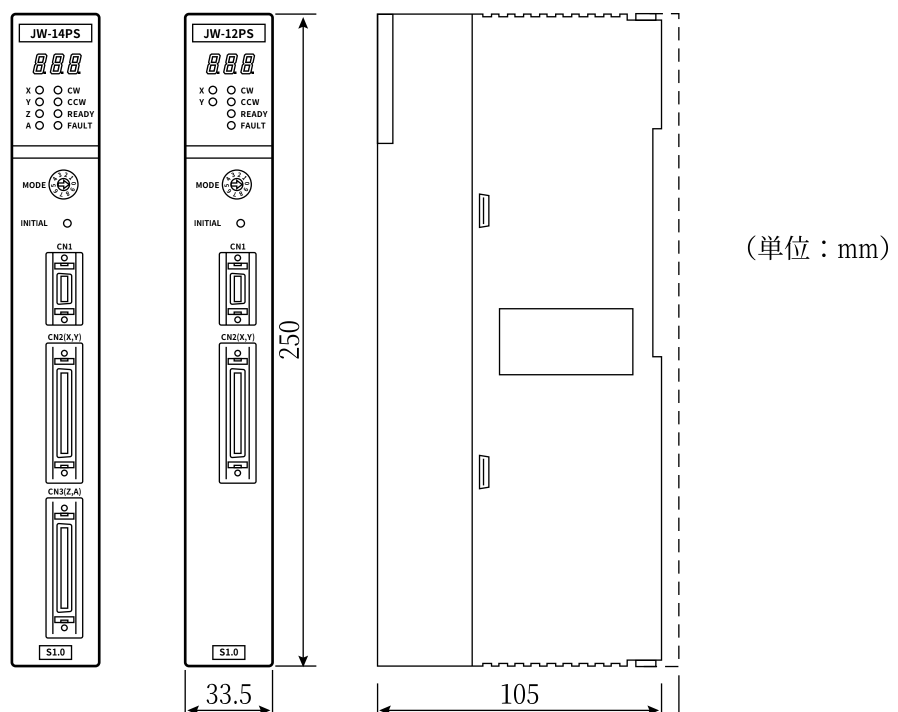
（5）外部２４Ｖ電源入力仕様

項　　目	仕　　様	
	JW-12PS	JW-14PS
定格入力電圧（範囲）	ＤＣ２４Ｖ（DC21.6～26.4V）	
入力電流	最大８０ｍＡ	最大１５０ｍＡ

（6）通信ポート（サポートツールおよび指定ドライバ間の通信）

項　　目	仕　　　様　（JW-12PS/14PS）	
通信規格	ＲＳ－４２２Ａ（１：Ｎ通信可能）	**（備考）** ・パソコン(専用ソフト)間の通信 ・特定メーカーのサーボドライバ間の通信
伝送速度	38400bps	
データ長	８ビット	
パリティビット	なし	
ストップビット	１ビット	
コネクタ	ハーフ14p(本ユニット側はリセプタクル側)	

〔３〕外形寸法図



（ベースユニットを含む）